

03.3,2004

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日

2003年 4月 3日

RECEIVED 15 APR 2004

Date of Application:

Application Number:

人

特願2003-100774

WIPO PCT

[ST. 10/C]:

願

出

[JP2003-100774]

出 願
Applicant(s):

松下電器產業株式会社

PRIORITY DOCUMENT

SUBMITTED OR TRANSMITTED IN COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

是官 Comnus oner, Japan Patent Office 2004年 4月 2日

今井康



BEST AVAILABLE COPY

【書類名】

特許願

【整理番号】

2033850072

【提出日】

平成15年 4月 3日

【あて先】

特許庁長官 殿

【国際特許分類】

A61B 8/08

【発明者】

【住所又は居所】

大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式

会社内

【氏名】

加藤真

【発明者】

【住所又は居所】

大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式

会社内

【氏名】

橋本 雅彦

【特許出願人】

【識別番号】

000005821

【氏名又は名称】

松下電器產業株式会社

【代理人】

【識別番号】

100101683

【弁理士】

【氏名又は名称】

奥田 誠司

【手数料の表示】

【予納台帳番号】

082969

【納付金額】

21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】

明細書 1

【物件名】

図面 1

【物件名】

要約書 1

【包括委任状番号】 0011136

【その他】

国等の委託研究の成果に係る特許出願(平成14年度新



エネルギー・産業技術総合開発機構委託研究、産業活力 再生特別措置法第30条の適用を受けるもの)

【プルーフの要否】 要



【発明の名称】 超音波診断装置および超音波診断装置の制御方法

【特許請求の範囲】

【請求項1】 流体が移動している流体部分を含む測定対象物へ超音波送信波 を送信するための超音波プローブを駆動する超音波プローブ駆動部と、

前記超音波送信波が前記測定対象物において反射することにより得られ、前記 超音波プローブにより受信する超音波反射波を増幅する受信部と、

前記超音波反射波を位相検波する位相検波部と、

前記測定対象物の複数の測定対象位置における前記測定対象物の運動速度を前記位相検波された信号からそれぞれ求め、前記運動速度から、前記測定対象物の 各測定対象位置間における伸縮量および/または弾性率を求める演算部と、

前記位相検波された信号に基づいて、前記測定対象物中における流体部分を判定する流体判定部と、

前記流体判定部が判定した情報を用い、前記流体部分以外の領域において前記 測定対象物の伸縮量および/または弾性率を2次元で画像表示するための画像デ ータを生成する画像データ生成部と、

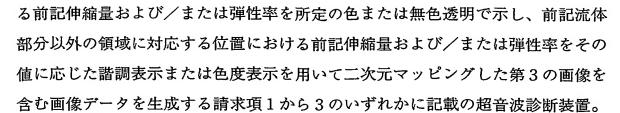
を備える超音波診断装置。

【請求項2】 前記流体判定部は、ドプラ法によって前記流体部分を判定する 請求項1に記載の超音波診断装置。

【請求項3】 前記位相検波された信号を所定の値よりも高い周波数成分および前記所定の値以下の周波数成分に分離し、分離した周波数成分の信号を選択的に前記流体判定部および前記演算部へ入力するフィルタ部をさらに備える請求項2に記載の超音波診断装置。

【請求項4】 前記画像データ生成部は、前記各測定対象位置間における伸縮量および/または弾性率をその値に応じた諧調表示または色度表示を用いて二次元マッピングした第1の画像と、前記流体部分を所定の色で表示し、前記流体部分以外の領域を無色透明で表示した第2の画像とを合成した画像データを生成する請求項1から3のいずれかに記載の超音波診断装置。

【請求項5】 前記画像データ生成部は、前記流体部分に対応する位置におけ



【請求項6】 前記超音波反射波を包絡線検波する包絡線検波部と、包絡線検波された信号を対数増幅する増幅部とをさらに備え、前記画像データ生成部は、前記増幅部から得られる信号によって生成したBモード画像を前記第1および第2の画像または前記第3の画像と合成した画像データを生成する請求項4または5に記載の超音波診断装置。

【請求項7】 前記画像データ生成部が出力する画像データに基づいて画像を表示する表示部をさらに備える請求項1から6のいずれかに記載の超音波診断装置。

【請求項8】 超音波を送受信する送受信部と、受信した超音波を位相検波する位相検波部と、位相検波した超音波に基づいて伸縮量および/または弾性率を計算する演算部とを備えた超音波診断装置の制御方法であって、

流体が移動している流体部分を含む測定対象物へ超音波を送信し、前記超音波が前記測定対象物において反射することにより得られる超音波反射波を受信するステップ(A)と、

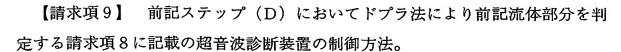
前記超音波反射波を位相検波するステップ(B)と、

前記測定対象物の複数の測定対象位置における前記測定対象物の運動速度を前記位相検波された信号からそれぞれ求め、前記運動速度から、前記測定対象物の各測定対象位置間における伸縮量および/または弾性率を求めるステップ(C)と、

前記位相検波された信号に基づいて、前記測定対象物中における流体部分を判定するステップ(D)と、

前記流体判定部が判定した情報を用い、前記流体部分以外の領域において前記 測定対象物の伸縮量および/または弾性率を2次元で画像表示するための画像デ ータを生成するステップ(E)と、

を包含する超音波診断装置の制御方法。



【請求項10】 前記位相検波された信号から所定の値よりも高い周波数成分 および前記所定の値以下の周波数成分を分離するステップ(F)をさらに包含し

前記ステップ(C)を、前記分離された周波数成分の信号に基づいて実行する請求項9に記載の超音波診断装置の制御方法。

【請求項11】 前記ステップ(E)は、前記伸縮量および/または弾性率をその値に応じた諧調表示または色度表示を用いて二次元マッピングした第1の画像と、前記流体部分を所定の色彩で表示し、前記流体部分以外の領域を無色透明で表示した第2の画像とを合成した画像データを生成する請求項8から10のいずれかに記載の超音波診断装置の制御方法。

【請求項12】 前記ステップ(E)は、前記流体部分に対応する位置における前記伸縮量および/または弾性率を所定の色彩または無色透明で示し、前記流体部分以外の領域に対応する位置における前記伸縮量および/または弾性率をその値に応じた諧調表示または色度表示を用いて二次元マッピングした第3の画像を含む画像データを生成する請求項8から10のいずれかに記載の超音波診断装置の制御方法。

【請求項13】 前記超音波反射波を包絡線検波し、包絡線検波された信号を 対数増幅するステップ(G)をさらに包含し、前記ステップ(E)は、前記対数 増幅された信号によるBモード画像と、前記第1および第2の画像または前記第 3の画像とを合成した画像データを生成する請求項11または12に記載の超音 波診断装置の制御方法。

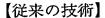
【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】

本発明は、超音波診断装置に関し、特に生体内の組織の性状診断を行うための超音波診断装置およびその制御方法に関する。

[0002]



近年、心筋梗塞や脳梗塞などの循環器系疾病を患う人々が増加してきており、このような疾病の予防および治療を行うことが大きな課題となっている。

[0003]

心筋梗塞や脳梗塞の発病には、動脈の硬化が深く関係している。具体的には、動脈壁に粥腫が形成されたり、高血圧等の種々の要因によって動脈の新しい細胞が作られなくなったりすると、動脈は弾力性を失い、硬く、脆くなる。そして、粥腫が形成された部分において血管が閉塞したり、粥腫を覆う血管組織が破裂することにより粥腫が血管内へ流出し、別の部分において動脈を閉塞させたり、動脈が硬化した部分が破裂したりすることによって、これらの疾病が引き起こされる。このため、動脈硬化を診断することがこれらの疾病予防や治療には重要となる。

[0004]

従来より、動脈が硬化しているかどうかは、血管カテーテルを用いて血管内部の様子を直接観察することによって診断されていた。しかし、この診断には、血管カテーテルを血管に挿入する必要があるため、患者への負担が大きいという問題があった。このため、血管カテーテルによる観察は、動脈が硬化していることが確かである患者に対して、その場所を特定するために用いられ、例えば、健康管理のための検査として、この方法が用いられることはなかった。

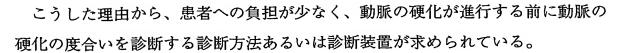
[0005]

動脈硬化の一因であるコレステロール値を測定したり、血圧値を測定したりすることは、患者への負担が少なく、容易に行うことのできる検査である。しかし、これらの値は、動脈が硬化している度合いを直接示すものではない。

[0006]

また、動脈硬化の治療薬を動脈の硬化が余り進行していない患者に対して投与することができれば、動脈硬化の治療に効果を発揮する。しかし、動脈硬化が進行してしまうと、治療薬によって動脈の硬化を抑制することはできても、硬化した動脈を完全に回復させることは難しいと言われている。

[0007]



[0008]

一方、患者への負担が少ない医療診断装置として、超音波診断装置が従来より 用いられている。超音波診断装置を用いて超音波を体外から照射することによっ て、患者に苦痛を与えることなく、体内の形状情報、運動情報あるいは質情報を 得ることができる。

[0009]

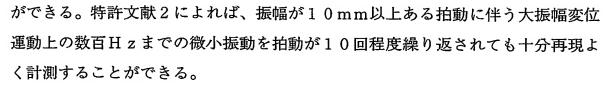
特に超音波による計測を行えば、測定対象物の運動情報が得られるため、変位量から、測定対象物の弾性率を求めることができる。つまり、生体内の血管の弾性率を求めることができ、動脈の硬化の度合いを直接知ることが可能となる。また、患者に超音波プローブをあてるだけで測定できるため、患者への負担も少ない。このため、超音波診断装置を用いれば、動脈硬化の正確な診断も可能であるし、予防のための検診を被験者に対して負担を与える場合がなく行うことが期待される。

[0010]

しかし、従来より用いられている超音波診断装置は、例えば胎児の形状を観察したり、胎児の心音を聴診したりする超音波診断装置に代表されるように、形状情報や運動情報の分解能はそれほど高くない。このため、従来の超音波診断装置を用いて、心拍に合わせて収縮する動脈の弾性率を求めることは不可能であった。例えば、特許文献1に示されているもののように、測定対象の変位量計測が十分ではないものが多かった。

[0011]

近年、エレクトロニクス技術の進歩によって、超音波診断装置の測定精度を飛躍的に向上させることも可能になってきた。これに伴って、生体組織の微小運動を計測する超音波診断装置の開発が進んでいる。例えば、特許文献2は、検波信号の振幅および位相の両方を用い、制約付最小二乗法によって対象の瞬時の位置を決定し、高精度な位相のトラッキングを実現する超音波振動装置を開示している。この装置は、拍動により大きく動いている組織上の微小振動を計測すること



[0012]

特許文献2の装置は、数百Hzまでの高い周波数成分を再現性よく計測でき、超音波ビームを収束させることによって心筋や動脈壁上の直径1~2mm程度の領域の弾性特性を得ることができる。また、一心拍中、あらゆる時相の成分の超音波信号が得られ、その信号の周波数スペクトル解析が可能である等の優れた特徴を備えていると報告されている。

[0013]

したがって、この公報の技術を用いた超音診断装置によれば、たとえば、健康 診断などにおいて、被験者に負担を与えることなく、経時的に動脈硬化の進行度 合いを調べ、動脈硬化による疾病を予防することが可能となると期待される。ま た、動脈の微小領域における弾性特性を測定することによって、血管破裂が生じ 易い部位を特定し、その部位を治療することが可能になると期待される。

[0014]

【特許文献 1】

特開昭62-266040号公報

【特許文献2】

特開平10-5226号公報

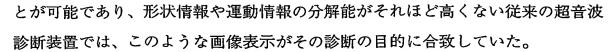
[0015]

【発明が解決しようとする課題】

超音波により計測された生体組織の運動情報は、従来より、モニタなどの画像表示装置を用いて二次元マッピングをおこなうことによって可視化される。たとえば、超音波受信信号を振幅強度に応じて輝度変調することによって描いた直線を超音波ビームの走査につれて画像に書き込み、二次元の生体の断層像をリアルタイムで表示する方法が広く用いられている。この方法はBモード法と呼ばれ、臓器などの生体組織の差異が、その動きおよび適当な輝度の差異によって表示される。このため、たとえば、胎児の形状を観察したり、胆石を発見したりするこ

4

7/



[0016]

しかしながら、特許文献2に開示された技術などを用いる高分解能の超音波診断装置の場合、血管壁の弾性特性などの運動情報を1~2mmの分解能で計測することが可能であるため、心臓の鼓動にともなって、血管の内部を血液が移動し、血管壁が伸縮運動を行う様子が血管壁近傍の運動状態として計測される。この時、画像表示される弾性特性は、計測したい血管壁の弾性特性に加えて、血管内部の血液の弾性特性が示されてしまう。その結果、血管壁と血液の境界が不明瞭となり、血管壁の弾性特性を正確に評価することが困難となる。特に、このような表示を利用して、血管壁において弾性特性の異なる領域を見つけ、動脈硬化が生じている部分を特定することは非常に困難となる。

[0017]

本発明の目的はこのような問題を解決し、流体部分を測定対象物が含んでいて も流体部分に隣接した領域の伸縮量や弾性率を見やすく画像表示することのでき る超音波診断装置および超音波診断装置の制御方法を提供する。

[0018]

【課題を解決するための手段】

本発明の超音波診断装置は、流体が移動している流体部分を含む測定対象物へ超音波送信波を送信するための超音波プローブを駆動する超音波プローブ駆動部と、前記超音波送信波が前記測定対象物において反射することにより得られ、前記超音波プローブにより受信する超音波反射波を増幅する受信部と、前記超音波反射波を位相検波する位相検波部と、前記測定対象物の複数の測定対象位置における前記測定対象物の運動速度を前記位相検波された信号からそれぞれ求め、前記運動速度から、前記測定対象物の各測定対象位置間における伸縮量および/または弾性率を求める演算部と、前記位相検波された信号に基づいて、前記測定対象物中における流体部分を判定する流体判定部と、前記流体判定部が判定した情報を用い、前記流体部分以外の領域において前記測定対象物の伸縮量および/または弾性率を2次元で画像表示するための画像データを生成する画像データ生成



[0019]

ある好ましい実施形態において、前記流体判定部は、ドプラ法によって前記流 体部分を判定する。

[0020]

ある好ましい実施形態において、超音波診断装置は、前記位相検波された信号を所定の値よりも高い周波数成分および前記所定の値以下の周波数成分に分離し、分離した周波数成分の信号を選択的に前記流体判定部および前記演算部へ入力するフィルタ部をさらに備える。

[0021]

ある好ましい実施形態において、前記画像データ生成部は、前記各測定対象位置間における伸縮量および/または弾性率をその値に応じた諧調表示または色度表示を用いて二次元マッピングした第1の画像と、前記流体部分を所定の色で表示し、前記流体部分以外の領域を無色透明で表示した第2の画像とを合成した画像データを生成する。

[0022]

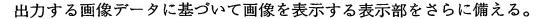
ある好ましい実施形態において、前記画像データ生成部は、前記流体部分に対応する位置における前記伸縮量および/または弾性率を所定の色または無色透明で示し、前記流体部分以外の領域に対応する位置における前記伸縮量および/または弾性率をその値に応じた諧調表示または色度表示を用いて二次元マッピングした第3の画像を含む画像データを生成する。

[0023]

ある好ましい実施形態において、超音波診断装置は、前記超音波反射波を包絡 線検波する包絡線検波部と、包絡線検波された信号を対数増幅する増幅部とをさ らに備え、前記画像データ生成部は、前記増幅部から得られる信号によって生成 したBモード画像を前記第1および第2の画像または前記第3の画像と合成した 画像データを生成する。

[0024]

ある好ましい実施形態において、超音波診断装置は、前記画像データ生成部が



[0025]

また、本発明の超音波診断装置の制御方法は、超音波を送受信する送受信部と、受信した超音波を位相検波する位相検波部と、位相検波した超音波に基づいて伸縮量および/または弾性率を計算する演算部とを備えた超音波診断装置の制御方法であって、流体が移動している流体部分を含む測定対象物へ超音波を送信し、前記超音波が前記測定対象物において反射することにより得られる超音波反射波を受信するステップ(A)と、前記超音波反射波を位相検波するステップ(B)と、前記測定対象物の複数の測定対象位置における前記測定対象物の運動速度を前記位相検波された信号からそれぞれ求め、前記運動速度から、前記測定対象物の各測定対象位置間における伸縮量および/または弾性率を求めるステップ(C)と、前記位相検波された信号に基づいて、前記測定対象物中における流体部分を判定するステップ(D)と、前記流体判定部が判定した情報を用い、前記流体部分以外の領域において前記測定対象物の伸縮量および/または弾性率を2次元で画像表示するための画像データを生成するステップ(E)とを包含する。

[0026]

ある好ましい実施形態において、前記ステップ(D)においてドプラ法により 前記流体部分を判定する。

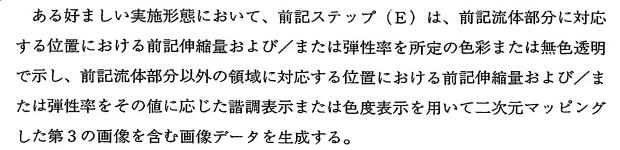
[0027]

ある好ましい実施形態において、超音波診断装置の制御方法は、前記位相検波された信号から所定の値よりも高い周波数成分および前記所定の値以下の周波数成分を分離するステップ(F)をさらに包含し、前記ステップ(C)を、前記分離された周波数成分の信号に基づいて実行する。

[0028]

ある好ましい実施形態において、前記ステップ(E)は、前記伸縮量および/ または弾性率をその値に応じた諧調表示または色度表示を用いて二次元マッピン グした第1の画像と、前記流体部分を所定の色彩で表示し、前記流体部分以外の 領域を無色透明で表示した第2の画像とを合成した画像データを生成する。

[0029]



[0030]

ある好ましい実施形態において、超音波診断装置の制御方法は、前記超音波反射波を包絡線検波し、包絡線検波された信号を対数増幅するステップ(G)をさらに包含し、前記ステップ(E)は、前記対数増幅された信号によるBモード画像と、前記第1および第2の画像または前記第3の画像とを合成した画像データを生成する。

[0031]

【発明の実施の形態】

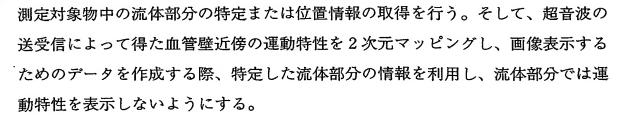
本発明の超音波診断装置は測定対象物の各部の運動速度や各微小な領域における伸縮量および弾性率を測定する。測定対象物自体は移動しない。本発明の超音波診断装置は、特に生体の各部の弾性率を計測するのに適しており、空間分解能も高いため、血管壁の伸縮量や弾性率の計測に好適に用いることができる。以下、血管壁の伸縮量や弾性率を計測する場合を例にとり、本発明の超音波診断装置を説明する。

[0032]

本発明の超音波診断装置を用いて計測する血管壁近傍では、血管壁が血液の流れる流路を規定し、その流路に沿って血液が移動する。このため、血管壁近傍の伸縮量や弾性率を計測し、画像表示した場合、血管壁に隣接する血液の弾性特性が示され、血管壁と血液の境界が不明瞭となり、血管壁の弾性特性を正確に評価することが困難となる。

[0033]

この問題を解決するため、本発明の超音波診断装置では、血管壁の運動特性を 評価する際に、血液の運動特性を表示しないようにする。具体的には、測定対象 物から得られる超音波反射波から、移動している血液である流体部分を判定し、



[0034]

以下、本発明による超音波診断装置の一実施形態を概略的に説明する。図1は、超音波診断装置50の構成を示すブロック図である。超音波診断装置50は、超音波診断装置本体1と、超音波プローブ2と、モニタ16とを備えている。また、血圧計17とECG(心電計)18が超音波診断装置本体1へ接続されている。

[0035]

超音波診断装置本体1は、超音波送受信部3、CPU4、遅延時間制御部5、 位相検波部6、およびフィルタ部71を含む。

[0036]

超音波プローブ2は超音波診断装置本体1の超音波送受信部3に接続されており、測定対象物である生体に対して超音波の送受信を行う。測定対象物は血管内部を流れる血液である流体部分を含んでいる。超音波プローブ2は、アレイ状に配列された複数の超音波振動子(超音波振動子群)を有している。

[0037]

超音波送受信部3は、電子部品等を用いて構成され、超音波プローブ駆動部となる超音波プローブ2を駆動する駆動回路と、超音波反射波を増幅する受信部となる受信回路を含む。超音波診断装置本体1全体の制御等を行うCPU4の制御にしたがって、超音波プローブ駆動回路は所定の駆動パルス信号を超音波プローブ2に与える。駆動パルスにより超音波プローブ2から送信される超音波送信波は、生体において反射し、生じた超音波反射波が超音波プローブ2で受信される。超音波プローブ2により受信された超音波反射波は、受信回路において増幅される。超音波送受信部3はまたA/D変換回路を含み、受信回路において増幅された超音波反射波はデジタル信号に変換される。

[0038]

遅延時間制御部5は超音波送受信部3に接続されており、超音波送受信部3から超音波プローブ2の超音波振動子群に与える駆動パルス信号の遅延時間を制御する。これにより、超音波プローブ2から送信される超音波送信波の超音波ビームの音響線の方向や焦点深度を変化させる。また、超音波プローブ2によって受信され、超音波送受信部3によって増幅された超音波反射波信号の遅延時間を制御することにより、受信される超音波の音響線の方向を変化させることができる。遅延時間制御部5の出力は位相検波部6に入力される。

[0039]

位相検波部6は、遅延時間制御部5で遅延制御された受信反射波信号を位相検波し、実部信号と虚部信号とに分離する。遅延時間制御部5および位相検波部6はソフトウエアによって構成してもよいし、ハードウエアによって構成してもよい。分離された実部信号および虚部信号はフィルタ部71に入力される。フィルタ部71は、分離された実部信号を所定の値よりも高い周波数成分および所定の値以下の周波数成分に分離する第1のフィルタ7と、分離された虚部信号を所定の値よりも高い周波数成分および所定の値以下の周波数成分に分離する第2のフィルタ8とを含む。第1のフィルタ7および第2のフィルタ8は、DSP(デジタル・シグナル・プロセッサ)などにより構成され、遮断周波数あるいは通過帯域が異なるものの基本的に同じ機能を備える。

[0040]

フィルタ部71の機能を図2および図3を参照してさらに説明する。図2は、本発明の超音波診断装置50を用いて測定対象物である生体60に超音波を送信する様子を模式的に示している。生体60は、血管壁64と、血管壁64により規定される流路を流れる血液である流体部分61と、血管以外の生体組織62とを含む。流体は速度vbで矢印方向に移動する。血管壁64は伸縮運動を行い、生体組織62はほとんど移動しない。

[0041]

生体 6 0 の表面に超音波プローブ 2 を密着させ、超音波ビーム 6 3 が流体の進行方向に対して鋭角 θ をなして流体 6 1 の上流側に到達するよう超音波を測定対象物に対して送信する。この時、流体 6 1 において反射する超音波は、ドプラ効

果により高周波側にシフトする。一方、血管壁 6 4 および生体組織 6 2 はほとんど移動しないため、ドプラ効果による周波数のシフトは小さい。このため、図3に示すように、流体 6 1 から得られる超音波反射波 6 5 は血管壁 6 4 および生体組織 6 2 から得られる超音波反射波 6 6 に比べて高周波側にシフトする。フィルタ部 7 1 において、受信した超音波反射波を周波数 f 1 より大きい周波数成分と周波数 f 1 以下の周波数成分とに分離すれば、受信した超音波反射波から流体 6 1 による信号成分を分離することができる。

[0042]

流体61から得られる超音波反射波65と血管壁64および生体組織62から得られる超音波反射波66とが重なっていたり、分離が難しい場合には、遅延時間制御部5によって、流体61の進行方向に対する超音波ビーム63がなす角 を小さくする。これにより、流体61から得られる超音波反射のドプラシフトを大きくすることができる。また、図4に示すように、超音波ビーム63が出射する方向が異なるよう、超音波プローブ2の超音波振動子群をグループ分けしてもよい。

[0043]

なお、流体61から得られる反射波がドプラシフトする方向は、流体61の進行方向に対する超音波ビーム63の方向に依存する。超音波ビーム63が流体61の下流側に到達し、流体の進行方向に対して鈍角θをなすよう超音波を測定対象物に対して送信する場合には、流体61から得られる反射波は低周波数側に移動する。つまり、流体61から得られる超音波反射波65は血管壁64および生体組織62から得られる超音波反射波66に比べて低周波数側にシフトする。

[0044]

したがって、フィルタ部71の第1のフィルタ7は、位相検波部において分離された実部信号をドプラシフトが大きい信号成分とドプラシフトが小さい信号成分に分離し、第2のフィルタ8は、位相検波部において分離された虚部信号をドプラシフトが大きい信号成分とドプラシフトが小さい信号成分に分離する。

[0045]

超音波診断装置本体1は、流体判定部9、演算部10、演算データ記憶部11

、画像データ生成部72および表示データ記憶部19をさら含む。流体判定部9 、演算部10、演算データ記憶部11および表示データ記憶部19はソフトウエ アまたはハードウエアを用いて構成され、画像データ生成部72は電子部品を用 いた回路により構成される。これらの構成により、位相検波した信号から測定対 象領域内における流体部分の判定ならびに対象となる生体組織の運動速度および 位置変位量を演算する。

[0046]

具体的には、流体判定部9は、フィルタ部71の第1のフィルタ7および第2のフィルタ8から位相検波部6において分離された実部信号および虚部信号のうちドプラシフトが大きい信号成分をそれぞれ受け取る。そして、一般的に用いられるドプラ法によって測定対象領域内における流体部分を判定し、少なくとも流体部分がどこにあるかを判定する。たとえば、カラードプラ法を用いて測定対象領域の各位置における流速を求めてもよいし、パワードプラ法による振幅情報に基づいて、測定対象領域内における流体部分を特定してもよい。求められた流体部分の位置情報は、画像データ生成部72へ送られる。

[0047]

一方、演算部10は、フィルタ部71の第1のフィルタ7および第2のフィルタ8から位相検波部6において分離された実部信号および虚部信号のうちドプラシフトが小さい信号成分をそれぞれ受け取る。演算部10は、運動速度演算部と、位置演算部と、伸縮演算部と、弾性率演算部とを含む。演算部10の運動速度演算部は、受け取った信号に基づいて、複数の測定対象位置における生体組織の運動速度を求める。位置演算部は、運動速度を積分することにより位置変位量を求める。また、伸縮演算部は、求めた位置変位量から各測定対象位置間における生体組織の伸縮量を求める。さらに、弾性率演算部において、血圧計17から入力される最低血圧値および最高血圧値に関するデータを用いて対象となる組織の弾性率を求める。演算部10の出力は画像データ生成部72に入力される。

[0048]

演算データ記憶部11は、流体判定部9および演算部10へ入力される位相検 波された信号、あるいは、流体判定部9において求められた流体部分の位置情報 および演算部10で求められた運動速度、位置変位量、伸縮量または弾性率をそれぞれ流体判定部9および演算部10から受け取って記憶する。伸縮量または弾性率を演算データ記憶部11が記憶していなくても、位相検波された信号、運動速度、位置変位量などを再び流体判定部9および演算部10が読み込んで計算を行うことにより、流体部分の位置情報や複数の測定対象位置間の伸縮量や弾性率を求めることができる。

[0049]

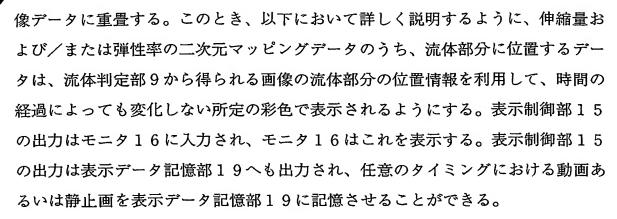
図1に示すように、超音波診断装置本体1は、さらに検波部12および利得制御部13を備えている。検波部12および利得制御部13は、測定対象領域のBモード画像を得るために、受信した反射波信号をその振幅強度に応じた輝度で変調する。具体的には、検波部12は遅延時間制御部5から出力される受信反射波信号を包絡線検波する。利得制御部13は検波した信号を対数増幅し、画像データ生成部72へ出力する。検波部12および利得制御部13はソフトウエアによって構成してもよいし、ハードウエアにより構成してもよい。

[0050]

画像データ生成部72は、DSC(デジタル・スキャン・コンバータ)14および表示制御部15を含む。DSC14は、演算部10において求められた伸縮量および/または弾性率を二次元マッピングデータに変換する。また、流体判定部9から得られる少なくとも流体部分の位置情報を二次元画像に変換する。カラードプラ法を流体判定部9が採用している場合には、その流体が移動する方向およびその流速に基づいて彩色されたカラーフロー画像を生成してもよい。また、パワードプラ法を用いる場合にはその流速に応じた諧調(輝度)画像を生成してもよい。利得制御部13から出力される信号はBモード画像のデータに変換される。DSC14の出力は表示制御部15へ入力される。

[0051]

表示制御部15は、DSC14から出力されるこれらの画像データを合成し、 モニタ16に表示するための画像データに変換する。また、血圧計17から得られる最低血圧値および最高血圧値とECG(心電計)18から得られる心電図の 波形信号を受け取り、これらの信号を画像データに変換し、DSC11からの画



[0052]

次に、超音波診断装置50の動作を詳細に説明する。遅延時間制御部5により 遅延時間が制御された複数の駆動パルス信号が超音波送受信部3から出力され、 超音波プローブ2は、各駆動パルス信号を超音波送信波に変換し、生体へ送信す る。生体組織によって反射して得られる超音波反射波は、超音波プローブ2で受 信され、電気信号に変換される。超音波送受信部3において受信した受信反射波 信号は、遅延時間制御部5を経て位相検波部7に入力される。遅延時間制御部5 は、駆動パルス信号ごとに異なる偏向角度で超音波の送受信を行うことができる よう、各駆動パルス信号に異なる遅延時間データを設定する。

[0053]

位相検波部6は、受信反射波信号を位相検波し、実部信号および虚部信号に分離する。フィルタ部71の第1のフィルタ7は、位相検波部において分離された実部信号をドプラシフトが大きい信号成分とドプラシフトが小さい信号成分に分離し、第2のフィルタ8は、位相検波部において分離された虚部信号をドプラシフトが大きい信号成分とドプラシフトが小さい信号成分に分離する。

[0054]

ドプラシフトが大きい信号成分は流体判定部 9 へ入力され、ドプラ法によって 測定対象領域内における流体部分を判定し、少なくとも流体部分の位置情報を求 める。ドプラシフトが小さい信号成分は、演算部 1 0 へ入力される。

[0055]

演算部10における組織の位置変位量の演算について、図5を用いて詳細に説明する。図5は、生体60を伝播する超音波ビーム24を模式的に示しており、

図では血管壁 6 4 および血管以外の生体組織 6 2 が示されている。生体 6 0 の表面に配置された超音波プローブ 2 から送信した超音波送信波は、生体 6 0 中を進行する。超音波送信波は、ある有限の幅を持つ超音波ビーム 2 4 として生体 6 0 中を伝播し、その過程において生体組織 6 2 および血管壁 6 4 によって反射または散乱した超音波の一部が超音波プローブ 2 へ戻り、超音波反射波として受信される。超音波反射波は時系列信号 r (t)として検出され、超音波プローブ 2 に近い組織から得られる反射の時系列信号ほど、時間軸上で原点近くに位置する。超音波ビーム 2 4 の幅(ビーム径)は、遅延時間を変化させることにより制御することができる。

[0056]

[0057]

次に、これらの測定演算結果を用いた弾性率の演算・表示について、図6を用いて説明する。図6は、測定対象位置Pnと弾性率演算の対象組織Tnとの関係を示す図である。対象組織Tkは、隣接する測定対象位置PkとPk+1とに挟まれた範囲に厚みHを有して位置している。n個の測定対象位置P1・・・P



[0058]

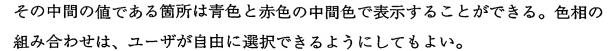
対象組織Tkの伸縮量である厚み変化量Dk(t)は、測定対象位置PkとPk+1の位置変位量dk(t)とdk+1(t)とから、Dk(t)=dk+1(t)ーdk(t)として求められる。血管壁64の組織Tkの厚みの変化は、心拍による血圧の変化に応じて生じる。よって、対象組織Tkの厚みH(最低血圧時の値)、対象組織の厚み変化量Dk(t)の最大値Dkmax、および最低血圧値と最高血圧値との差である脈圧Bを用い、対象組織Tkの歪み率である弾性率 χkを χk=(B×H)/Dkmaxにより求めることができる。ここで、弾性率 χkは血管半径方向の弾性率である。そして、遅延時間を制御し、送受信する超音波の偏向角度を走査させることにより、血管壁64の任意の断面における弾性率を二次元マッピング表示することができる。血管内の血流の脈動周期にともなって、最低血圧値および最高血圧値が更新されるので、弾性率 χkも更新される。したがって、弾性率はおおよそ脈動周期に一致するリアルタイムで更新される。

[0059]

なお、血管壁には円周方向の弾性率も存在するので、血管壁の半径方向の弾性率に換えて、あるいは、血管壁の半径方向の弾性率とともに血管壁の円周方向における弾性率を求めてもよい。血管壁の弾性率を異なる方向において求めることによってより詳細に動脈硬化の診断を行うことが可能となる。

[0060]

次に画像データ生成部72における画像データの生成を説明する。上述したように、画像データ生成部72のDSC14では、演算部10において求められた 弾性率を二次元マッピングデータに変換する。弾性率に変えて伸縮量を表示するようにしてもよいし、弾性率および伸縮量を切り替えて表示するよう、両方の二次元マッピングデータを生成してもよい。二次元マッピング表示では、弾性率の大きさにしたがって、輝度を分布させた色彩による諧調表示を行ったり、弾性率の大きさに色度を対応させた色度表示を行ったりすることできる。たとえば弾性率の大きい箇所および小さい箇所をそれぞれ青色および赤色で表示し、弾性率が



[0061]

また、流体判定部9から得られる少なくとも流体部分の位置情報を二次元画像に変換する。上述したように流体部分をカラードプラ法により移動方向および流速に応じた色度表示してもよいし、パワードプラ法により諧調表示してよい。利得制御部13から出力される信号はBモード画像に変換される。DSC14の出力は表示制御部15へ入力される。

[0062]

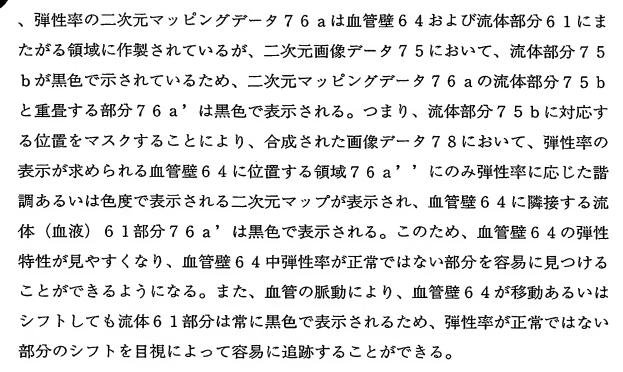
表示制御部15は、これらの3つの画像を合成し、画像データを生成する。図7は、表示制御部15における画像の合成を模式的に示している。図7において、流体部分75bの位置情報を含む二次元画像データ75と、弾性率の二次元マッピングデータ76aを含む画像データ76と、Bモード画像データ77とが模式的に示されている。二次元画像データ75は流体部分75bとその他の部分75aとを含んでいる。流体判定部9において、各測定位置における流体の速度を求めている場合には、流体部分がその移動方向および速度の大きさに応じた諧調あるいは色度で表示するようDSC14では画像データが生成される。しかし、表示制御部15は、この二次元画像データ75において、流体部分75bを黒色、あるいは、時間の経過によっても変化しない所定の色で表示し、その他の部分75aは無色透明で表示するよう、DSC14で生成した画像データに対して変換処理を施す。

[0063]

弾性率の二次元マッピングデータ76aは上述したように、弾性率の大きさに 応じた諧調あるいは色度で表示されている。Bモード画像77には血管壁64お よび血管壁64により規定される空間を移動する血液である流体部分61が示さ れている。

[0064]

図7に示すように、これら3つの画像は測定対象物の位置が互いに対応するように表示制御部15において重畳され、画像データ78が生成される。このとき

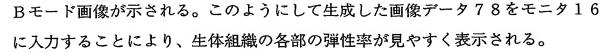


[0065]

なお、上述の画像データ生成部72では、流体判別部9のデータを利用してマスクを作製し、弾性率の二次元マッピングデータの一部のみを弾性率に応じた諧調あるいは色度で表示させていたが、流体判別部9の位置情報を直接利用して、流体部分以外の領域において弾性率の二次元マッピングデータを作製してもよい。

[0066]

たとえば図8に示すように、演算部10において求めた弾性率をDSC14において二次元マッピングする際、流体判別部9から得られた流体部分の位置情報を利用して、流体部分に対応する領域76a'においては弾性率をマッピングしないで、流体部分以外の領域76a'においてのみ弾性率をマッピングした画像データ79を作製する。あるいは流体部分に対応する領域76a'は、黒色または無色透明で示すようにして、流体部分以外の領域76a'においてのみ弾性率をマッピングした画像データ79を作製する。この画像データ79とBモード画像データ77とを合成すると、弾性率の表示が求められる血管壁64に位置する領域76a'にのみ弾性率に応じた諧調あるいは色度で表示される画像データ78が得られる。この場合、流体部分76a'に対応する領域は黒色または



[0067]

画像の表示は、生体に向けて超音波送信波を送信し、生体から反射する超音波 反射波を受信することにより、測定データを収集しながら行ってもよい。これを リアルタイム表示モードという。または、測定データを収集後、演算データ記憶 部10からデータを読み出して上述の手順により画像データ78を生成すること により行ってもよい。これをオフライン表示モードという。超音波診断装置はリ アルタイム表示モードおよびオフライン表示モードの両方を備えていてもよい。

[0068]

ここで、「リアルタイム表示」とは、計測データを取得するために、生体に対して超音波プローブ2を当てて超音波の送受信を行っている間に、受信した超音波反射波に基づく画像を逐次表示することをいう。受信した超音波反射波が瞬時に演算され、超音波反射波の受信と実質的に同時に画像表示が行われてもよいし、演算に時間を要するため、受信から画像の表示までに数ミリ秒から数十ミリ秒程度のタイムラグが存在していてもかまわない。リアルタイム表示は、表示された画像に基づいて計測領域を移動させたり、目的としている部位を探索するために適している。したがって、上述の時間程度のタイムラグが存在する場合であっても、その期間、超音波プローブ2を生体に対して静止させておくことが可能である限り、「リアルタイム表示」として機能することができる。また、超音波反射波の受信と画像表示とが上述の関係を満たす限り、超音波反射波に基づく種々の演算データがレジスタや一時記憶のためのメモリなどに記憶されてもかまわない。

[0069]

また、リアルタイム表示モードおよびオフライン表示モードにおいて、弾性率 を計算する単位面積を変化させてもよい。たとえば、リアルタイム表示モードに おいて生体組織の各部の弾性率を表示する場合には、弾性率を計算する単位面積 を大きくすることにより空間分解能を低くし、オフライン表示モードにおいて生 体組織の各部の弾性率を表示する場合には、弾性率を計算する単位面積を小さく することにより空間分解能を高くしてもよい。このようにすることにより、リアルタイム表示モードでは、ノイズや超音波プローブと生体との接触状態の変化等の影響を受けにくい安定した画像表示を行うことができ、表示された画像に基づいて超音波プローブを移動させることにより計測領域を移動させたり、目的としている部位を探索することが容易となる。また、被験者が不要な動作をしても、表示している画像が大きく変化しにくいため、被験者に厳密な静止状態を強いる必要が無く、被験者に好ましくない緊張を与えることを避けることができる。

[0070]

さらに、伸縮量や弾性率の空間分解能を低くすることにより、リアルタイム表示モードにおける画像表示のための計算量を低減させることができる。このため、超音波診断装置50のCPU4に要求される演算処理能力を低くすることができ、演算処理能力がさほど高くない安価なCPU4を超音波診断装置50に用いることが可能となる。これより、超音波診断装置のコストを低減させることできる。また、計算量が少なくてすむため、超音波反射波の受信後速やかに画像表示をさせることが可能となり、タイムラグの少ないリアルタイム表示をおこなうこともできる。

[0071]

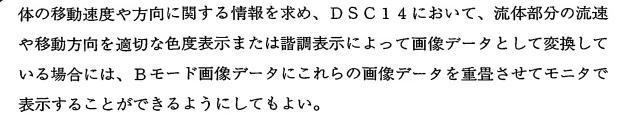
なお、上記実施形態では超音波反射波信号から測定対象組織の運動速度および 位置変位量を特許文献2に開示された方法によって求めている。しかし、たとえ ばRF信号に対するゼロクロス点検出法、組織ドプラ法のような他の方法を用い て運動速度および位置変位量を求めてもよい。

[0072]

また、深さ方向における計測エリアが狭い(短い)場合には、超音波の送信焦点深度および受信焦点深度の両方を固定しても、分解能の高い計測をおこなうことできる場合が多い。深さ方向における計測エリアが広い(長い)場合には、送信焦点深度を変えたり、受信時にダイナミックフォーカシングを行う等により分解能の高い像を得ることができる。

[0073]

また、流体判定部9において、カラードプラ法やパワードプラ法によって、流



[0074]

以下、超音波診断装置 5 0 における画像表示の一例を説明する。図 9 は、超音波診断装置 5 0 を用いて頸動脈の検診を行った結果を表した画像の写真である。この例では、頸動脈の血管壁の弾性率を計測し、血管壁中の微小な石灰化部位を探索する。血管壁の石灰化は典型的な動脈硬化である。

[0075]

図9において、左半分および右半分にBモードによる生体の二次元断層画像 4 4、45が示されている。二次元断層画像 4 4、45は生体の頸動脈の長軸方向の断層図であり、二次元断層画像 4 4、45において、血管前壁 3 4、血管後壁 3 6 およびそれらに挟まれた流体部分である血液 3 5 が示されている。超音波プローブ 2 (図1)を生体に当てて、検診を開始すると、二次元断層画像 4 4、4 5 が得られる。また、二次元断層画像 4 4、4 5 を撮像するのに用いられた超音波ビームの音響線 3 3 (点線にて表示)、血管前壁 3 4 と血液 3 5 との境界を囲むマーカ 3 7 (2 本線にて表示)、検査領域 (Region Of Inspection、ROIとも略す) 3 8 (四隅の位置を表示)、および検査領域 3 8 内を深さ方向に 7 等分する位置を示すマーカ 3 9 が二次元断層画像 4 4 に示される。この例では、8 つのマーカにて検査領域 3 8を 7層に等分して表示しているが、実際の位置変位量測定は 1 5層にて行い、したがって 1 4層分の弾性特性を演算している。

[0076]

図9において右側に示される二次元断層画像45には、検査領域38内の各部の弾性率(血管壁の半径方向の弾性率)を求めた弾性特性マップ46が重畳して示される。弾性特性マップ46の位置は二次元断層画像44における検査領域38に対応している。弾性特性マップ46が示す領域の大きさは横10.0mm×縦3.5mm、各単位セルの大きさは横0.4mm×縦0.25mmである。したがって、検査領域38は、14行および25列に分割された単位セルからなる



また、血管壁の円周方向の弾性率も計測する場合には血管の内径を求める必要があるため、検査領域38に血液35と血管後壁36との境界が含まれるように二次元断層画像44上において検査領域38を設定する。同様に、マーカ37を血液35と血管前壁34との境界を含むように設定する。超音波診断装置50のCPU4は、マーカ37および検査領域38において、Bモードの輝度変化量または輝度変化率があらかじめ設定された閾値を越えた位置を血液35と血管前壁34との境界の位置および血液35と血管後壁36との境界の位置として求め、これらの位置の差から血管の内径を求める。求めた血管の内径変化はグラフ41として図9の下方に示されている。また、ECG18から受け取った心電図の波形42も表示する。

[0078]

上述したように、弾性特性マップ46において血液35と重なる領域は黒色で表示されている。このため、血液35と血管後壁36との境界の位置が明示され、血管後壁36内の弾性率が高い部分の位置を特定しやすくなっている。なお、図9において、弾性特性マップ46は、各部の弾性率の値に応じたモノクロの濃淡で示されているが、二次元断層画像44および45をモノクロ表示し、弾性特性マップ46を弾性率の値に応じた色度を用い、カラー表示を行ってもよい。

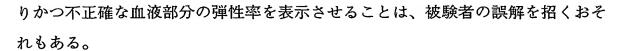
[0079]

図10は、比較のために図9と同様にして弾性率を測定し、弾性特性マップ46の全体を弾性率の値に応じた諧調あるいは色度で表示した場合の画面を示している。図10に示すように、弾性特性マップ46において、血管後壁36に対応する領域に加えて、血液35に対応する領域も弾性率が諧調あるいは色度で表示され、血管後壁36と血液35との境界がわかりにくくなっている。このため、血管後壁36中の弾性率の特異部分を特定しにくくなっている。

[0800]

また、測定の目的から、血液の弾性率は不必要である上に、血流によって反射した超音波から得られるデータは正しい弾性率を示さない。このような不要であ

Α,



[0081]

なお、二次元断層画像 4 4 および 4 5 は、超音波のBモード画像であるため、たとえば、30フレーム/秒程度の表示速度でリアルタイムで更新することができる。これに対して、弾性特性の計算は被験者の心拍間隔で行われるため、弾性特性マップ 4 6 は被験者の心拍間隔(約1フレーム/秒)で更新される。このため、二次元断層画像 4 4 および 4 5 を 3 0 フレーム/秒程度の表示速度で更新しながら表示し、弾性特性マップ 4 6 を被験者の心拍間隔(約1フレーム/秒)で更新して表示してもよい。しかし、弾性特性マップ 4 6 と重ねられる二次元断層画像 4 5 は弾性特性マップ 4 6 と同期して更新したほうが、見易い画像が得られる。また、二次元断層画像 4 4 は、二次元断層画像 4 5 の弾性特性マップ 4 6 で隠れた部分を参照する目的で利用されることが多いため、二次元断層画像 4 4 も 弾性特性マップ 4 6 と同期して更新したほうがより見易い画像を得ることができる。

[0082]

以上、本実施形態では、生体を測定対象物として用い、本発明の超音波装置および超音波計測方法を説明したが、測定対象物は生体以外の物体であってもよい。たとえば、壁内の配管の機械振動測定などに用いることができる。このような場合においても、配管内を移動する流体部分の伸縮量や弾性率を表示することなく配管部分のみの伸縮量や弾性率を表示することができるため、配管の診断あるいは検査を容易に行うことができる。

[0083]

【発明の効果】

本発明の超音波診断装置およびその制御方法によれば、流体部分を測定対象物が含んでいても、流体部分に隣接した領域のみの伸縮量や弾性率を見やすく画像表示することができる。このため、計測中の装置の操作性を高めることができ、また、測定対象物中の伸縮率や弾性率の特異部分を発見することが容易となる。

【図面の簡単な説明】



本発明による超音波診断装置の構成を示すブロック図である。

【図2】

超音波ビームと流体の移動方向との関係を説明する模式図である。

【図3】

ドプラシフトを説明するための模式的なグラフである。

【図4】

超音波ビームと流体の移動方向との関係を説明する他の模式図である。

【図5】

生体の血管壁を伝播する超音波ビームを模式的に示している。

【図6】

測定対象位置と弾性率を求める対象組織との関係を示す図である。

【図7】

画像データ生成部における画像の合成を説明する図である。

【図8】

画像データ生成部における画像の合成を説明する他の図である。

【図9】

本発明による超音波診断装置によって、頸動脈を診断した場合の画像の一例を 示す写真である。

【図10】

比較のために、頸動脈を診断した場合において流体部分の弾性率も示した画像 の一例を示す写真である。

【符号の説明】

- 1 超音波診断装置本体
- 2 超音波プローブ
- 3 超音波送受信部
- 4 CPU
- 5 遅延時間制御部
- 6 位相検波部

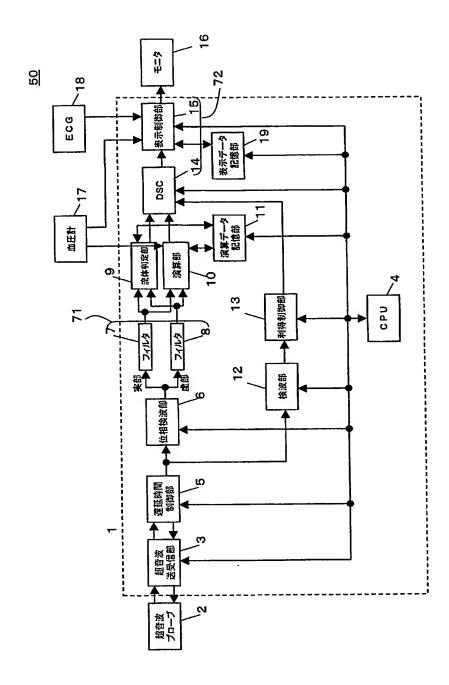
- 7 第1のフィルタ
- 8 第2のフィルタ
- 9 流体判定部
- 10 演算部
- 11 演算データ記憶部
- 14 DSC
- 15 表示制御部
- 16 モニタ
- 17 血圧計
- 18 ECG
- 2 2 音響線
- 23 血管壁
- 24 超音波ビーム
- 44、45 二次元画像
- 33 音響線
- 34 血管前壁
- 35 空間
- 36 血管後壁
- 37 マーカ
- 38 検査領域
- 40、46 弾性特性マップ
- 50 超音波診断装置
- 71 フィルタ部
- 72 画像データ生成部



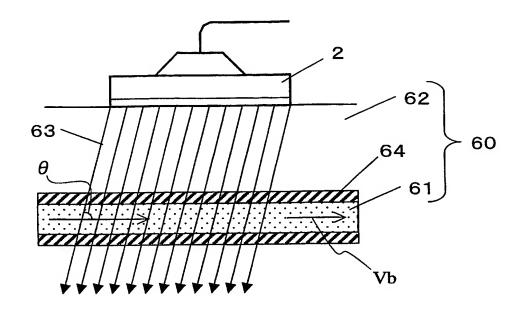
【書類名】

図面

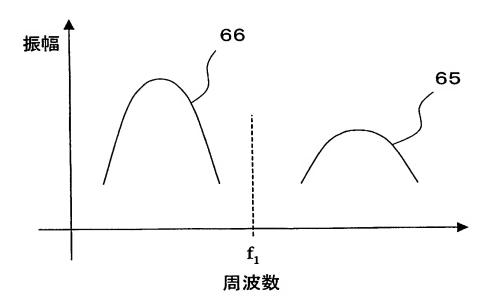
【図1】



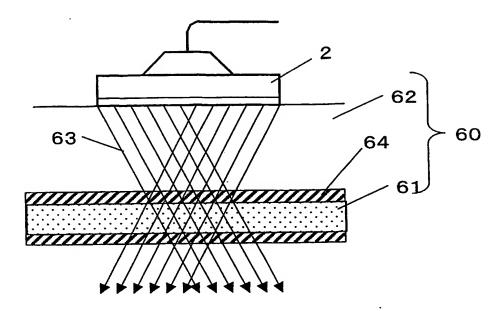




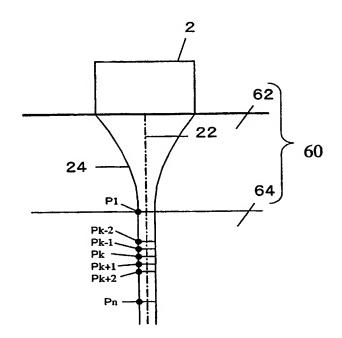
【図3】





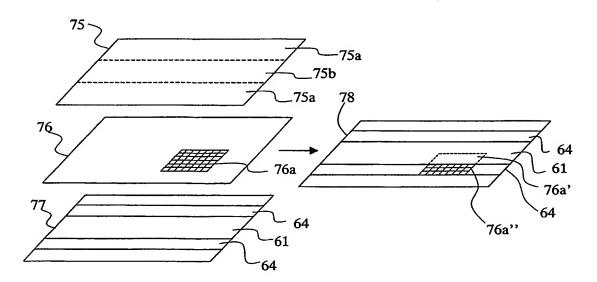


【図5】

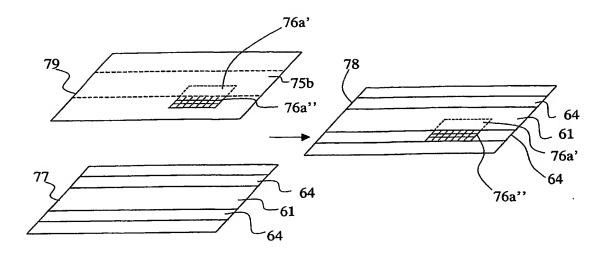




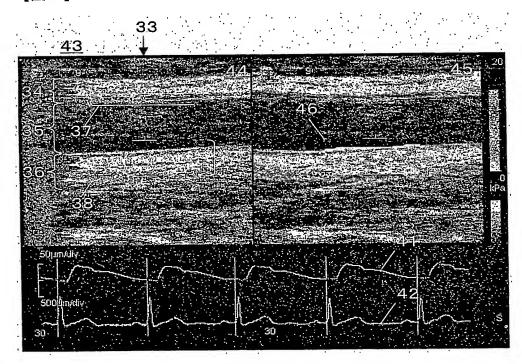
【図7】



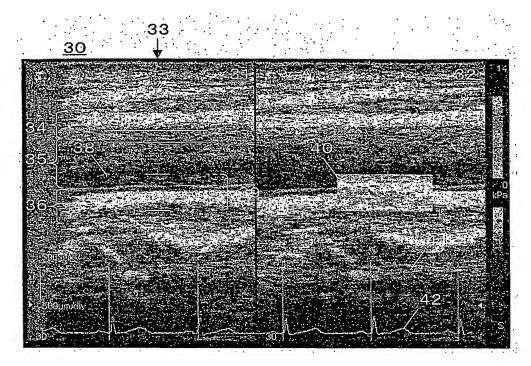




【図9】









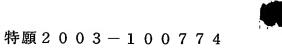
【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 流体部分を測定対象物が含んでいても流体部分に隣接した領域の伸縮 量や弾性率を見やすく画像表示することのできる超音波診断装置および超音波診 断装置の制御方法を提供する。

【解決手段】 超音波診断装置は、超音波プローブ駆動部2と、超音波反射波を増幅する受信部5と、超音波反射波を位相検波する位相検波部6と、測定対象物の複数の測定対象位置における測定対象物の運動速度を位相検波された信号からそれぞれ求める運動速度演算部10と、運動速度から測定対象物の各測定対象位置間における伸縮量および/または弾性率を求める演算部10と、位相検波された信号に基づいて、測定対象物中における流体部分を判定する流体判定部9と、流体判定部が判定した情報を用い、流体部分以外の領域において測定対象物の伸縮量および/または弾性率を2次元で画像表示するための画像データを生成する画像データ生成部72とを備える。

【選択図】 図1



出願人履歴情報

識別番号

[000005821]

1. 変更年月日 [変更理由]

住所氏名

1990年 8月28日

新規登録

大阪府門真市大字門真1006番地

松下電器産業株式会社

This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:
BLACK BORDERS
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
FADED TEXT OR DRAWING
BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
Потигр.

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.